



## TP 1

### OPEN-MP.

#### Exo 1:

---

chaque thread.

- 1) → imprime son identifiant, afficher "Hello World" par un seul thread,
- 2) varier le nb de threads: `OMP_NUM_THREADS`, fonction `omp_set_num_threads()`, clause `num_threads()` + ordre de préséance.

```
↳ #include <stdio>
    #include <iostream>
    #include "omp.h"
```

```
int main() {
    omp_set_num_threads(5) // érase
    #pragma omp parallel num_threads(7) {
        printf("thread %d/%d\n", omp_get_thread_num(), omp_get_num_threads());
    }
    #pragma omp sections {
        #pragma omp section {
            printf("Hello depuis thread %d\n", omp_get_thread_num());
        }
    }
    return 0; }
```

#### ordre de préséance:

- 1) `num_threads(n)` (sur le `#pragma omp parallel`)
- 2) `omp_set_num_threads(n)`
- 3) `OMP_NUM_THREADS`

#### Exo 2:

---

- a) initialiser  $A[n]$  tq  $A[i] = i$  pour  $0 \leq i < N$
- b) calculer la somme des elts de  $A[n]$
- c) paralléliser avec `#pragma omp for`
- d) // avec `#pragma omp sections`: 4 sections,  $N/4$  itérations
- e) Comparer le temps d'exécution séquentielle et le temps d'exécution parallèle du programme.

```
#include <chrono>
#include <iostream>
#include <vector>
#include "omp.h"
```

```
int main() {
    int N = 1000000;
    std::vector<double> A(N);
    double somme = 0.0;
    auto start = std::chrono::high_resolution_clock::now();
```

```
#pragma omp parallel num_threads(4)
{ #pragma omp for
    for (int i = 0; i < N; i++) {
        A[i] = (double) i;
    }
}
```

```
// somme avec omp for
```

```
#pragma omp for reduction(+:somme)
```

```
for (i=0; i<N; i++) {
```

```
    somme += A[i]
```

```
}
```

```
// somme avec sections
```

```
#pragma omp sections {
```

```
    #pragma omp section {
```

```
        double sommeLocale = 0;
```

```
        for (int i=0; i<N/4; i++) { sommeLocale += A[i]; }
```

```
    #pragma omp atomic
```

```
        somme += sommeLocale;
```

```
}
```

```
#pragma omp section {
```

```
    double sommeLocale = 0;
```

```
    for (int i = N/4, i < (2*N)/4; i++) { sommeLocale += A[i]; }
```

```
#pragma omp atomic
```

```
    somme += sommeLocale;
```

```
}
```

```
#pragma omp section {
```

```
    double sommeLocale = 0;
```

```
    for (int i = (2*N)/4, i < (3*N)/4; i++) { sommeLocale += A[i]; }
```

```
#pragma omp atomic
```

```
    somme += sommeLocale;
```

```
}
```

```
#pragma omp section {
```

```
    double sommeLocale = 0;
```

```
    for (int i = (3*N)/4, i < N; i++) { sommeLocale += A[i]; }
```

```
#pragma omp atomic
```

```
    somme += sommeLocale;
```

```
}
```

```
}
```

```
} // fin omp parallel
```

```
std::cout << "La somme est " << somme << std::endl;
```

```
std::chrono::duration<double> temps = std::chrono::high_resolution_clock::now() - start;
```

```
std::cout << "Temps de calcul : " << temps.count() << "s\n";
```

```
return 0;
```

```
}
```

Exo 3:

merge sort

- créer une région parallèle avec 4 sections qui trie chacune  $N/4$  elt consécutif de  $A[N]$  avec `std::sort`
- + 2 sections chaque fusionnant deux tableaux triés de taille  $N/4$  en un seul tableau trié de taille  $N/2$  sur `temp[N]` (merge: code fourni)
- fusionner les 2 tableaux de taille  $N/2$  en  $A[N]$  trié en dehors de la région parallèle.

```

#include <cstdlib>
#include <iostream>
#include <cstdlib>
#include <algorithm>
#include <vector>
#include <chrono>
#include "omp.h"

```

```

void merge (int *res
            const int *tabA,
            const int sizeA,
            const int *tabB,
            const int sizeB)

```

```

int main() {
    std::srand(123);
    int N = 1000000;
    std::vector<int> A(N);
    std::vector<int> temp(N);

    for (int i = 0; i < N; i++) {
        A[i] = std::rand();
    }

    auto start = std::chrono::high_resolution_clock::now();
    #pragma omp parallel num_threads(4) {
        #pragma omp sections {
            #pragma omp section {
                std::sort (A.begin(), A.begin() + N/4);
            }
            #pragma omp section {
                std::sort (A.begin() + N/4, A.begin() + N/2);
            }
            #pragma omp section {
                std::sort (A.begin() + N/2, A.begin() + 3*N/4);
            }
            #pragma omp section {
                std::sort (A.begin() + 3*N/4, A.begin() + N);
            }
        } // fin omp sections.

    #pragma omp sections {
        #pragma omp section {
            merge (&temp[0], &A[0], N/4, &A[N/4], N/2 - N/4);
        }
        #pragma omp section {
            merge (&temp[N/2], &A[N/2], 3*N/4 - N/2, &A[3*N/4], N - 3*N/4);
        }
    } // fin omp sections

    merge (&A[0], &temp[0], N/2, &temp[N/2], N - N/2);
    std::chrono::duration<double> temps = std::chrono::high_resolution_clock::now() - start;
    std::cout << "temps de calcul:" << temps.count() << " s\n";
    assertExo (A);
    return 0;
}

```

## Exo 4:

$$\pi \approx \int_0^1 \frac{4}{1+x^2} dx \approx \sum_{i=0}^{N-1} s \times \frac{f(i \cdot s) + f((i+1) \cdot s)}{2}$$

- code séquentiel
- parallélisation avec `#pragma omp for` // + test de performance
- chaque thread : M/P pour calculer piLocal → les additionner dans pi (variable partagée)

```
#include <chrono>
#include <iostream>
#include "omp.h"
```

```
inline double f(double x) { return (4 / (1 + x * x)); }
int main() {
    const int N = 100 000 000;
    double pi = 0.0;
    double s = 1.0 / (double)N;
```

### // Calculer le pi en séquentiel

```
auto start = std::chrono::high_resolution_clock::now();
for (int i = 0; i < N; i++) {
    pi = pi + s * ( f(i * s) + f((i+1) * s) ) / 2; }
std::cout << "pi = " << pi << std::endl;
std::chrono::duration < double > tempsSeq = std::chrono::high_resolution_clock::now() - start;
std::cout << "Temps séquentiel: " << tempsSeq.count() << "s\n";
```

// reset

```
pi = 0.0; start = std::chrono::high_resolution_clock::now();
```

### // Calculer le pi avec omp for et reduction

```
#pragma omp parallel {
    #pragma for reduction(+:pi) {
        for (int i = 0; i < N; i++) {
            pi = pi + s * ( f(i * s) + f((i+1) * s) ) / 2; }
    } }
std::cout << "pi = " << pi << std::endl;
std::chrono::duration < double > +OMPfor = std::chrono::high_resolution_clock::now() - start;
std::cout << "Temps OMP for : " << +OMPfor.count() << "s\n";
```

(reset..)

### // Calculer le pi avec la boucle faite à la main

```
#pragma omp parallel {
    int thId = omp_get_thread_num();
    int numTh = omp_get_num_threads();
    int elemParTh = N / numTh;
    int thDebut = thId * elemParTh;
    int thFin;
    // si N n'est pas divisible par numTh, le dernier thread parcourt jusqu'au bout
    if (thId == numTh - 1) { thFin = N; }
    else { thFin = thDebut + elemParTh; }
    double piLocal = 0.0;
    for (int i = thDebut; i < thFin; i++) { piLocal = piLocal + s * ( f(i * s) + f((i+1) * s) ) / 2; }
    #pragma omp atomic
    pi += piLocal; } // celle de atomic
std::cout << ...;
return 0; }
```

## TP2 MPI

Exo1:

Affiche "Hello World", le rang et le nombre total de processus

```
#include <stdio>
#include "mpi.h"

int main (int argc, char **argv) {
    MPI_Init(&argc, &argv);
    int rank, size;
    MPI_Comm_rank (MPI_COMM_WORLD, &rank);
    MPI_Comm_size (MPI_COMM_WORLD, &size);
    printf ("Hello world du processus %d/%d \n", rank, size);
    MPI_Finalize();
    return 0;
}
```

Exo2:

- processus rang pair: envoyer un message contenant le rang du processus courant au processus impair correspondant. Recevoir le message du processus impair et l'afficher.
- processus rang impair: recevoir le message du processus pair associé, puis envoyer un message contenant la valeur reçue + 10 x le processus courant.

```
#include <stdio>
#include <iostream>
#include "mpi.h"
using namespace std;

int main (int argc, char **argv) {
    MPI_Init (&argc, &argv);
    int rank, size;
    MPI_Comm_rank (MPI_COMM_WORLD, &rank);
    MPI_Comm_size (MPI_COMM_WORLD, &size);

    int msg;
    if ((rank % 2 == 0) && (rank + 1 < size)) { // le processus est pair et son binôme existe
        msg = rank;
        printf ("Processus %d message envoyé au processus %d: %d \n", rank, rank + 1, msg);
        MPI_Send (&msg, 1, MPI_INT, rank + 1, 0, MPI_COMM_WORLD);
        MPI_Recv (&msg, 1, MPI_INT, rank + 1, 0, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE);
        printf ("Processus %d message reçu du processus %d: %d \n", rank, rank + 1, msg);
    } else if (rank % 2 == 1) { // le processus est impair
        MPI_Recv (&msg, 1, MPI_INT, rank - 1, 0, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE);
        msg += 10 * rank;
        MPI_Send (&msg, 1, MPI_INT, rank - 1, 0, MPI_COMM_WORLD);
    } else { // le processus est pair mais son binôme n'existe pas, donc il ne fait rien
    }
    MPI_Finalize();
    return 0; }
}
```

### Exo 3:

(Calcul de pi, m̄ formule)

P processus tq chaque processus effectue le calcul concernant N/p valeurs consécutives de  $i$ , puis fusionne son résultat avec ceux des autres. Au final, tous les processus doivent avoir la valeur de  $\pi$ .

```
#include <io stream>
```

```
#include "mpi.h"
```

```
inline double f(double x) { return (4 / (1 + x * x)); }
```

```
int main( int argc, char ** argv) {
```

```
    MPI_Init( &argc, &argv);
```

```
    int i;
```

```
    const int N = 100 000 000;
```

```
    double pi = 0.0;
```

```
    double s = 1.0 / (double)N;
```

```
    int rank, size;
```

```
    MPI_Comm_rank( MPI_COMM_WORLD, &rank);
```

```
    MPI_Comm_size( MPI_COMM_WORLD, &size);
```

```
// Calculer le pi tq chaque processus parcourt N/size iterations de la boucle. A savoir:
```

```
// P0: (0 — N/size-1)
```

```
// P1: (N/size — 2N/size-1) etc.
```

```
    int begin = (N/size) * rank;
```

```
    int end = (rank == size-1) ? (N/size) * (rank+1);
```

```
    double piLocal = 0.0;
```

```
    for( int i = begin; i < end; i++) {
```

```
        piLocal += s * ( f(i*s) + f((i+1)*s) ) / 2;
```

```
    }
```

```
    if (rank == 0) {
```

```
        pi = piLocal;
```

```
        for( int i = 1; i < size; i++) {
```

```
            MPI_Recv( &piLocal, 1, MPI_DOUBLE, i, 0, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE);
```

```
            pi += piLocal; }
```

```
        for( int i = 1; i < size; i++) {
```

```
            MPI_Send( &pi, 1, MPI_DOUBLE, i, 0, MPI_COMM_WORLD);
```

```
        }
```

```
    } else {
```

```
        MPI_Send( &piLocal, 1, MPI_DOUBLE, 0, 0, MPI_COMM_WORLD);
```

```
        MPI_Recv( &pi, 1, MPI_DOUBLE, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE);
```

```
        printf( "Rank: %d, pi: %e\n", rank, pi);
```

```
    }
```

```
    if (rank == 0) { printf("A: %e\n", pi); }
```

```
    MPI_Finalize();
```

```
    return 0;
```

Ex04:

- fusionne tableaux 2 par 2 ds les  $\frac{P}{2}$  processus,  $\frac{P}{4}$ , ...,  $0_r$  contiendra le tableau final trié A de taille NP (nb de processus tj's puissance de 2)

code de la fusion uniquement:

```
int count = N;
for (int r = size, r > 1, r = r/2) {
    if (rank < r/2) {
        int partner = rank + r/2;
        std::vector<double> tempRecv(count);
        std::vector<double> tempMerge(count + count);
        MPI_Recv(&tempRecv[0], count, MPI_DOUBLE, partner, 0, MPI_COMM_WORLD, MPI_STATUS_IGNORE),
        count *= 2;
        std::swap(A, tempMerge); // le tableau fusionne devant mon tableau pour l'étape suivante
    } else if (rank >= r/2 && rank < r) // j'envoie mon tableau à mon partenaire
        int partner = rank - r/2;
        MPI_Send(&A[0], count, MPI_DOUBLE, partner, 0, MPI_COMM_WORLD);
        break;
    }
}
```

### TP 3 Avx

Exo 1:

- Allouer A et B float[N] puis initialiser  $A[i] = i$
- fct copie le contenu de A dans B (version non vectorisé + vectorisé)

// Allouer et initialiser deux tableaux de flottants de taille dim

```
float *tab0 = (float *) malloc(dim * sizeof(float));
```

```
float *tab1 = (float *) malloc(dim * sizeof(float));
```

```
for(int i=0; i<dim; i++){
```

```
    tab0[i] = i;
```

```
    tab1[i] = 0; }
```

// Copier tab0 ds tab1 de manière scalaire (code non-vectorisé)

```
for(int i=0; i<dim; i++){ tab1[i] = tab0[i]; }
```

// copier tab0 dans tab1 de manière vectorisée avec AVX

```
int i;
```

```
for(i=0; i<dim-7; i+=8){
```

```
    __m256 r0 = _mm256_load_ps(tab0+i);
```

```
    _mm256_storeu_ps(tab1+i, r0);
```

```
}
```

// copier le dernier bout sans vectorisation

```
for(; i<dim; i++) { tab1[i] = tab0[i]; }
```

// Copier tab0 dans tab1 de manière vectorisée avec AVX et déroulement de facteur 4

```
int i;
```

```
for(i=0; i<dim-31; i+=32){
```

```
    __m256 r0 = _mm256_load_ps(tab0+i);
```

```
    __m256 r1 = _mm256_load_ps(tab0+i+8);
```

```
    __m256 r2 = _mm256_load_ps(tab0+i+16);
```

```
    __m256 r3 = _mm256_load_ps(tab0+i+24);
```

```
    _mm256_storeu_ps(tab1+i, r0);
```

```
    _mm256_storeu_ps(tab1+i+8, r1);
```

```
    _mm256_storeu_ps(tab1+i+16, r2);
```

```
    _mm256_storeu_ps(tab1+i+24, r3);
```

```
}
```

// copier le dernier bout sans vectorisation

```
for(; i<dim; i++) { tab1[i] = tab0[i]; }
```

// désallouer

```
free(tab0);
```

```
free(tab1);
```

```
return 0; }
```

## Exo 2:

but: calculer  $x^T y = \sum_{i=1}^N x_i y_i$

• allouer x, y tabs de float de taille N (divisible par 8) + initialisation

(voir temps d'exec / performances.)

• produit scalaire: \_ fct non vectorisée

- fct vectorisée

- vectorisée qui utilise fused-multiply-add (FMA)

- déroulement de la boucle par un facteur de 2 et 4

(i.e. effectue 2 ou 4 itérations de la version précédente dans une seule itération)

- (+ ftree - vectorise)

version séquentielle:

```
inline float produitScalaire(float *A, float *B, int taille) {
```

```
    float res = 0.0f;
```

```
    for (size_t i = 0; i < taille; i++) {
```

```
        res += A[i] * B[i];
```

```
    }
```

```
    return res;
```

```
}
```

Version AVX:

```
inline float produitScalaireAVX(float *A, float *B, int taille) {
```

```
    float zero[8] = {0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0};
```

```
    __m256 res = _mm256_loadu_ps(zero);
```

```
    for (size_t i = 0; i < taille; i += 8) {
```

```
        __m256 la = _mm256_load_ps(A + i);
```

```
        __m256 lb = _mm256_load_ps(B + i);
```

```
        __m256 lab = _mm256_mul_ps(la, lb);
```

```
        res = _mm256_add_ps(res, lab);
```

```
    }
```

```
    float resTab[8];
```

```
    __m256 storeu_ps(resTab, res);
```

```
    return resTab[0] + resTab[1] + resTab[2] + resTab[3] +  
           resTab[4] + ... + resTab[7];
```

```
}
```

version AVX+ FMA:

```
inline float produitScalaireAVXFMA(float *A, float *B, int taille) {
```

```
    float zero[8] = {0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0};
```

```
    __m256 res = _mm256_loadu_ps(zero);
```

```
    for (size_t i = 0; i < taille; i += 8) {
```

```
        __m256 la = _mm256_load_ps(A + i);
```

```
        __m256 lb = _mm256_load_ps(B + i);
```

```
        res = _mm256_fmadd_ps(la, lb, res);
```

```
    } (*)
```

## version AVX+ FMA + déroulement (unrolling)

```
inline float produitScalaireAVXFMADEROULEMENT(float *_restrict A, float *_restrict B, int taille) {
```

```
    float zero[8] = {0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0};
```

```
    __m256 res1 = _mm256_loadu_ps(zero);
```

```
    __m256 res2 = _mm256_loadu_ps(zero);
```

```
    __m256 res3 = _mm256_loadu_ps(zero);
```

```
    __m256 res4 = _mm256_loadu_ps(zero);
```

```
    for (size_t i = 0; i < taille; i += 32) {
```

```
        __m256 pa1 = _mm256_loadu_ps(A + i);
```

```
        __m256 pa2 = _mm256_loadu_ps(A + i + 8);
```

```
        __m256 pa3 = _mm256_loadu_ps(A + i + 16);
```

```
        __m256 pa4 = _mm256_loadu_ps(A + i + 24);
```

```
    } {
```

```
        __m256 pb1 = _mm256_loadu_ps(B + i);
```

```
        (de m1b2, 1b3, 1b4)
```

```
        res1 = _mm256_fmadd_ps(pa1, pb1, res);
```

```
        res2 = _mm256_fmadd_ps(pa2, pb2, res);
```

```
        res3 = _mm256_fmadd_ps(pa3, pb3, res);
```

```
        res4 = _mm256_fmadd_ps(pa4, pb4, res);
```

```
    }
```

```
    res1 = _mm256_add_ps(res1, res2);
```

```
    res3 = _mm256_add_ps(res3, res4);
```

```
    res1 = _mm256_add_ps(res1, res3);
```

```
    (*);
```